

[CLAIM]

Road surface apparatus for walking and running, comprising: one or more paired belt pulley; a road surface belt configured with walking and running road surface on the belt pulley; and rotational driver connected to the belt pulley, allowing the walking and running road surface to proceed with a predetermined direction; such that a person walking and running toward the opposite direction against the proceeding direction on the walking and running road surface of the road surface belt can maintain a nearly constant position, characterized in that the apparatus comprising:

a detector of detecting the location of the walking and running road surface, and a walking and running speed of a person walking and running;

an arithmetic unit computing a rotation speed of the rotational driver driving the walking and running road surface of the road surface belt, to obtain a proper proceeding speed thereof pursuant to the detected signal of the detector; and

a controller of controlling the rotational driver based on the speed signal obtained from the arithmetic unit;

and thereby the proceeding road surface may proceed with the speed of the opposite direction suitable for an arbitrary walking and running speed of the person walking and running.

[BRIEF DESCRIPTION OF THE DRAWINGS]

Fig.1 is a simplified perspective view of the present invention; and Fig.2 is a schematic diagram of the present invention.

- | | |
|---|--|
| 1: frame | 2: walking and running road surface |
| 3: road surface belt | 4a, 4b: belt pulley |
| 4c: jockey pulley | 5: electric motor |
| 6: decelerator | 7: distance detector |
| 8: discrimination circuit | 9: walking and running speed calculation circuit |
| 10: belt speed detector | 11: arithmetic circuit |
| 12: control unit | 13: speed indicator |
| 14: relative walking and running distance indicator | |
| 15: main switch | |

⑬ 日本国特許庁 (J P)

⑪ 実用新案出願公開

⑫ 公開実用新案公報 (U)

昭60-43240

⑨ Int. Cl. 1

機別記号

庁内整理番号

⑭ 公開 昭和60年(1985)3月27日

A 63 B 23/06

6547-2C

審査請求 未請求 (全2頁)

⑯ 考案の名称 走歩行路面装置

⑰ 実 願 昭58-132629

⑱ 出 願 昭58(1983)8月26日

⑲ 考 案 者 河 原 井 敏 活 勝田市市毛1160番地

⑳ 出 願 人 河 原 井 敏 活 勝田市市毛1160番地

㉑ 代 理 人 弁 理 士 木 幡 行 雄

㉒ 実用新案登録請求の範囲

一対以上のベルト車に、上面を走歩行路面に構成した路面ベルトを掛渡し、かつ上記ベルト車に、上記走歩行路面を所定方向に進行させるべく、回転駆動体を連結することにより、路面ベルトの走歩行路面上をその進行方向と逆方向に走歩行する走歩行者がほぼ定位置を保持できるようにした走歩行路面装置に於て、

走歩行者の走歩行路面上の位置及び走歩行速度を検出する検出器と、その検出器の検出信号から路面ベルトの走歩行路面の適正な進行速度を得るべくこれを駆動する回転駆動体の回転速度を算出する演算器と、その演算器で得られた速度信号に基づいて回転駆動体を制御する制御器とを設け、

走歩行者の任意な走歩行速度に追従する逆方向速度で走歩行路面が進行するようにしたことを特徴とする走歩行路面装置。

図面の簡単な説明

図面は本考案の一実施例を示すもので、第1図はその概略斜視図、第2図は概念図である。

1…台枠、2…走歩行路面、3…路面ベルト、4a、4b…ベルト車、4c…張り車、5…電動モータ、6…減速機、7…距離検出器、8…判別回路、9…走歩行速度計算回路、10…ベルト速度検出器、11…演算回路、12…制御部、13…速度表示器、14…相対走歩行距離表示器、15…メインスイッチ。

第1図



